



日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日 2 0 0 3 年 4 月 9 日
Date of Application:

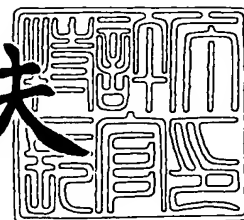
出 願 番 号 特 願 2 0 0 3 - 1 0 4 7 9 1
Application Number:
[ST. 10/C]: [J P 2 0 0 3 - 1 0 4 7 9 1]

出 願 人 株式会社小松製作所
Applicant(s):

2 0 0 4 年 2 月 5 日

特許庁長官
Commissioner,
Japan Patent Office

今 井 康 夫



出証番号 出証特 2 0 0 4 - 3 0 0 6 6 1 5

【書類名】 特許願

【整理番号】 P03-027

【提出日】 平成15年 4月 9日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G09F 9/00
B02C 18/00

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府枚方市上野 3 丁目 1 - 1 株式会社小松製作所建
機第 3 開発センタ内

【氏名】 菱山 徹

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府枚方市上野 3 丁目 1 - 1 株式会社小松製作所建
機第 3 開発センタ内

【氏名】 木谷 利夫

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府枚方市上野 3 丁目 1 - 1 株式会社小松製作所建
機第 3 開発センタ内

【氏名】 村本 英一

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府枚方市上野 3 丁目 1 - 1 株式会社小松製作所建
機第 3 開発センタ内

【氏名】 植村 卓矢

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府枚方市上野 3 丁目 1 - 1 株式会社小松製作所建
機第 3 開発センタ内

【氏名】 山崎 和幸

【発明者】

【住所又は居所】 大阪府枚方市上野 3 丁目 1 - 1 株式会社小松製作所建
機第 3 開発センタ内

【氏名】 阿部 晋平

【特許出願人】

【識別番号】 000001236

【氏名又は名称】 株式会社小松製作所

【代表者】 坂根 正弘

【代理人】

【識別番号】 100097755

【弁理士】

【氏名又は名称】 井上 勉

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 025298

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【包括委任状番号】 9723506

【プルーフの要否】 不要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 破砕機の負荷表示装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 破砕機における破砕部での負荷状況を表示する装置であって、オペレータが視認できる個所に設けられるモニタ上に、破砕部における負荷の状況をグラフィック表示する画面を設けられていることを特徴とする破砕機の負荷表示装置。

【請求項 2】 前記モニタ上に表示する負荷表示は、破砕駆動部における負荷の大きさと許容値とをレベル表示される請求項 1 に記載の破砕機の負荷表示装置。

【請求項 3】 前記負荷表示は、取扱被処理物に対応して選択された負荷表示がなされるようにする請求項 1 または 2 に記載の破砕機の負荷表示装置。

【請求項 4】 前記負荷表示としては、破砕部における所定時間内の過負荷の頻度と破砕部の回転方向変更回数が表示されるようにされている請求項 1 ～ 3 のいずれかに記載の破砕機の負荷表示装置。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

本発明は、産業廃棄物、岩石その他塊状の物体を破砕するのに用いられる破砕機における破砕時の負荷状態をオペレータが視認できて能率よく操作できる表示機能を備えた破砕機の負荷表示装置に関するものである。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

従来、被破砕物を破砕する破砕装置（破砕機）については、定置式のほかに移動式（自走式など）があり、例えば自走式の破砕機としては、走行体を備えた車体フレームの上部に、前部位置で被破砕物を投入するホッパを備える 2 軸剪断型の破砕装置が搭載され、後部位置には前記破砕装置に直列に、エンジン等の動力源が搭載され、前記破砕装置の下方位置から後方に向って破砕処理された破砕物を搬送するコンベアが設けられている。なお、コンベアの途中で上部に磁選機が

付設されて、家屋解体物のような非金属の破砕物の場合に金属を選別排除できるようにされている。

【0003】

このような破砕機にあっては、通常、オペレータが主に被処理物（被破砕物）を積込む例えばショベルローダなどに搭乗して遠隔操作で運転を行ない、かつ被処理物を2軸剪断型の破砕装置に対してホッパ上方から直接投入するような操作方式が採用されている。そして、その被処理物の投入に当っては、オペレータが経験に基づいて投入量の調整を行っているのが現状である。その投入量を把握するのは主に目測などによっており、取扱う被処理物の形状や物性によって大きくばらつくので、過負荷になりやすく、そのために熟練度が要求されている。

【0004】

このようなオペレータの熟練度に依存して破砕装置の負荷が過負荷にならないように運転することは、オペレータに多くの負担を与え、しかも一旦目測を誤ると正常な運転が継続できなくなり、その修復に多くの時間を費やし、作業性が著しく低下するという難点がある。そこで、このような問題を解決しようとする先行技術としては、岩石の破砕装置にあって、破砕部にテレビカメラを設置して、映像により破砕部の状況を視認するとともに、コンベアによる原石の搬送速度を制御するコントローラを設けて、オペレータが搭乗する積込み車両の運転席で前記テレビカメラによって映し出される映像をテレビモニタに受像できるようにして、オペレータが破砕部の状況をテレビモニタにより視認しつつ状況に応じて搬送装置の搬送速度を最適となるようにコントロールする方式が、特許文献1によって知られている。

【0005】

【特許文献1】

特許第2628054号公報

【0006】

【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、前記特許文献1によって知られる技術では、破砕部の状況をテレビカメラによって映し出される映像を見てオペレータが状況判断するものであ

るから、具体的に状況を把握できると見られるが、間接的な負荷検知になり、オペレータの技量任せとなって、オペレータが正常にコントロールしようとするとき疲労感が高まり、精神衛生上好ましくない。また、そのコントロールに熟練度が要求され、コントロールをうまく行わないと、時々過負荷になって稼働を停止しなければならない、修復に時間を要するため、作業効率が低下するなどの問題がある。

【0007】

また、これとは別に、例えば産業廃棄物などの破碎処理を行う破碎装置においては、取り扱われる被処理物が金属製品、家屋解体物、畳や自動車タイヤという具合に種々の形態をしたものが解体破碎される。そして、金属製品（主に家電品の筐体や廃自転車など）・家屋解体物（主に木材品）に対して、畳や自動車タイヤのように軟質で長い繊維・粘性の高いもののよう裁断が困難な被処理物などでは、その処理時における破碎部での負荷を被処理物の投入量あるいは嵩によって判別することが容易でなく、操作を誤ると破碎部に被処理物が噛み込んだり、周辺部に詰まったりする現象が発生して、過負荷になって運転が困難になる。そのため、修復に多くの時間を費やすことになる。したがって、オペレータは目視に頼らず、処理時の状況を経験に基づいて判断しつつ投入量を加減する必要がある、運転操作の習熟度が要求されるという問題点がある。

【0008】

本発明は、このような問題点を解消するためになされたもので、破碎装置における駆動モータの油圧作動状況を検知するなど、破碎部における被破碎物を破碎する際の負荷を検知して、これをモニタ画面に表示することで直接負荷状況をオペレータに認識させて効率よく破碎作業が行えるようにする破碎機の負荷表示装置を提供することを目的とするものである。

【0009】

【課題を解決するための手段および作用・効果】

前述された目的を達成するために、本発明による破碎機の負荷表示装置は、破碎機における破碎部での負荷状況を表示する装置であって、オペレータが視認できる個所に設けられるモニタ上に、破碎部における負荷の状況をグラフィッ

ク表示する画面を設けられていることを特徴とするものである。

【0010】

本発明においては、破碎機における破碎部での駆動負荷を検知して、これをコントローラ部で処理してモニタ上の画面に、変化する負荷状況をグラフィック表示して、オペレータがその画面を見ることで負荷の現在状況を判断できるようにされている。こうすることにより、実際の負荷状況を判別することができ、その経過を予測して、次に破碎部への被処理物投入を無理なく行うことができ、継続的に円滑な運転を行うことができるという効果を奏する。

【0011】

前記モニタ上に表示する負荷表示は、破碎駆動部における負荷の大きさと許容値とをレベル表示されるのがよい。こうすると、オペレータが負荷の変化を予測して過負荷防止と稼働停止の防止を図ることができ、稼働効率の向上に役立つことになる。また、前記負荷表示は、取扱被処理物に対応して選択された負荷表示がなされるようにするのがよい。こうすると、多種多様な被処理物を扱う破碎機に関連してこの負荷表示装置を設けることによって、被処理物に対応した破碎時の負荷表示がなされ、過負荷を招かない状態での運転が行えるという利点がある。

【0012】

さらに、前記負荷表示としては、破碎部における過負荷の頻度と所定時間内の破碎部の回転方向変更回数が表示されるようにされているのが好ましい。このようにすることで、剪断が容易でない被処理物などの破碎処理に際して、過負荷の発生時に破碎手段を逆転させて過負荷の解除を行わせたり、所定時間内の逆転回数によって稼働を続けるか停止して点検するか、などの判断を容易にすることができる。そして、経過状況がグラフィック表示されて、常時注視しなくとも判断できるので、見やすく、疲れを感じないから、運転操作が容易になり、作業性向上に資するところ大なるものであると言える。

【0013】

【発明の実施の形態】

次に、本発明による破碎機の負荷表示装置の具体的な実施の形態につき、図面

を参照しつつ説明する。

【0014】

図1には、本発明の一実施形態に係る自走式2軸剪断型破碎機の側面図が示されている。図2には図1の平面図が、図3には負荷表示モニタを備える操作盤の盤面を表わす図が、図4には負荷表示モニタの外形を表わす図が、それぞれ示されている。

【0015】

この実施形態の自走式2軸剪断型破碎機1（以下、単に破碎機1という）は、下部走行体2を備えた車体フレーム3の上部に、前部位置で被破碎物を投入するホッパ5を備えた2軸剪断型の破碎装置4が搭載され、後部位置には前記破碎装置4に直列にエンジン等の動力源6が搭載されている。前記破碎装置4の下方位置から後方に向って車体フレーム3の軸線に沿って破碎処理された破碎物を搬送するベルトコンベア7が設けられ、このベルトコンベア7が車体後部から斜め上方に突き出されて、端部から荷受されるトラックの荷台（図示せず）に積込みできるようにされている。また、車体フレーム3の後部には、前記コンベア7の上部を跨いで磁選機8が設けられて、被処理物が非金属材料の場合、破碎されてコンベア7により搬出される破碎物中に混在する金属片を選別して外側部に取出すようにされている。

【0016】

このような構成の破碎機1は、その運転を通常被処理物を積込んで前記破碎装置4内に投入するショベルローダ（図示せず）などの荷役機械のオペレータが遠隔操作で行っている。あるいは破碎機1には直接搭乗せずに地上部で運転操作を行うこともある。

【0017】

そこで、本実施形態の破碎機1においては、その運転操作を行うための運転操作盤10（以下、単に操作盤10という）を、オペレータが搭乗して積込みを行う例えばショベルローダなど荷役機械の運転席近傍、あるいは破碎機の外側部の適所に配置できるようにされている。この操作盤10は、図示省略するが所要寸法のボックスの内部に受電部、基盤、各種スイッチ機器、送受信機器などが収容

されて取付機体に対して装着できる取付部を備えている。そして、盤面には前記破砕機 1 の運転操作を行う各種操作スイッチとともに破砕装置 4 の破砕部 4 A における負荷状態をリアルタイムでグラフィック表示するモニタ 30 が設けられる。

【0018】

図 3 に本実施形態の運転操作盤の盤面が示されている。この図において、操作盤 10 の盤面 11 には、図上の上側に、左から非常停止釐 12、ホーン釐 13、キースイッチ 14 および燃料ダイヤル 15 が配置され、中央部に表われる縦線 16 を境にして右側に上下方向三段に配される上からコンベアのオン・オフスイッチ釐 17、破砕装置の自動運転オン・オフスイッチ釐 18、破砕装置の手動運転オン・オフスイッチ釐 19（押している時間だけ破砕回転体 4 b が回転する）が、さらに右側に二次コンベアのオン・オフスイッチ 21、磁選機のオン・オフスイッチ釐 22 が配されている。そして、縦線 16 から左側には、運転操作設定および負荷を表示するモニタ 30 と破砕部の自動クリーニングダイヤル 23（クリーニングする時間を選定する、逆転の時間選択、例えば最大 30 秒）および破砕部の破砕速度ダイヤル 24（回転速度を選定する）が設けられ、かつ夜間作業時のライト点滅切換スイッチ 25、作業モード切換スイッチ 26（破砕作業と走行時との切換を行う）およびラジオコントロール切換スイッチ 27（オンにするとリモコン操作ができ、オフにするとパネル操作になる）が配置されている。

【0019】

前記モニタ 30 は、上半部を液晶画面 31 にして、この部分に操作のための表示と負荷表示とが切換えることにより表わされるようにして、下半部をタッチ式の表示操作スイッチパネル 32 にされており、スイッチ操作によって前記画面 31 には運転に必要な操作手順の表示、作業モード、負荷に関する表示が切換えて表示できるようにされている。

【0020】

前記画面 31 には、後述する表示操作スイッチパネル 32 によって操作された運転条件の選択表示や負荷状態を表わす図柄などテキスト画面とグラフィック画面とが操作に応じて切換表示される。これらは予め設定され、制御部で制御され

るデータなどに応じて固定的な図柄と変化をレベル表示されるものとがスイッチ操作によって選択的に表示されるようになっている（図5（b）参照）。

【0021】

この画面31において負荷表示切換スイッチのキー32-6による切換を行うと、例示されている図のように、画面の右上の囲み部分33（モード表示部33）に破碎処理物の選択されたものを図柄で表わすようにされ、左上の囲み部分34（運転状態表示部34）破碎回転体4bの回転速度を「AUTO」「HI」「Lo」というように運転時の回転速度が表わされる。前記モード表示部33と運転状態表示部34との間に表わされる数字35は、運転時間の累積値が示される。これらの下側に表われる横長の図柄は破碎機を表わしていて、そのホッパ部分とコンベア部分に表示ランプ36、36'が表示されるようにして、その表示が緑色から赤色に変わると、その赤色になった部分で問題が発生したことを示すようになっている。破碎機を表わす図柄の下側に矩形で多数の縦筋が入って表われる部分は負荷表示部37である。

【0022】

さらに、この負荷表示部37は、破碎部4Aにおいて破碎回転体4bにかかる負荷の状態を駆動部の油圧の変化を検知してそのデータを基にしてコントローラで演算されて所要時間内でレベル表示される。この負荷状態は、図7（a）～（d）に示されるように、画面を切換えることにより前記負荷表示部37を拡大して表示することができる。そして、この負荷表示部37は、長方形で囲まれた部分を等分されて複数の区切りが設けられた表示になっている。この表示部において、図上右から3区画おいた位置で上下に小さな三角マークが上下に表わされている位置でのラインを境にして右側に過負荷回数（過負荷時における破碎回転体4bの回転方向の変更回数）が順次右から左へと増加する状態を着色部分の変化によってレベル表示するようにされる過負荷回数表示部37aが設けられ、その反対の左側に設けられる多数の区画部分が負荷の表示部37bとされていて、負荷の変化を着色部分の増減によってレベル表示するようにされ、左側から前記境界のラインに向って左から右に着色部が増加すると負荷が増大していることを視認できるようにされている。前記過負荷回数と負荷の表示との表示については、

個別に表示するようにしてもよい。

【 0 0 2 3 】

前記表示操作スイッチパネル 3 2 には、破碎装置 4 を運転操作するに必要な条件設定ができるキーがそれぞれの分担を絵文字または記号で表示されて配置されている。なお、その内の 9 個のキーには 1 ～ 9 の数字キーとして割り当てられている。なお、前記数字キーとしてはそれぞれの右肩の部分に割り当てられた数が表示されている。

【 0 0 2 4 】

前記表示操作スイッチパネル 3 2 における各キーは、左側上から下方向に各列ごとに説明する。まず 1 番目のキー 3 2 - 1 は、破碎装置 4 の破碎回転体 4 b を自動運転させるスイッチである。2 番目のキー 3 2 - 2 は、破碎回転体の回転を高速に切換えて固定する操作を行うスイッチである。3 番目のキー 3 2 - 3 は、破碎回転体 4 b の回転を低速に固定する操作時に用いられる。4 番目のキー 3 2 - 4 は、モード切換スイッチで、このスイッチを押すことによって前記画面 3 1 が図 5 に示されるような「破碎物別選択メニュー」が表示された画面が表わされるようになる。

【 0 0 2 5 】

第 2 列目の 5 番目のキー 3 2 - 5 は、破碎回転体の逆転時間設定画面切換スイッチで、破碎回転体 4 b を所要時間正回転させた後に所要時間逆転させて破碎を効果的に行えるようにする逆転時間を設定する。6 番目のキー 3 2 - 6 は、破碎回転体の負荷表示を切換え表示させる負荷表示切換スイッチであり、詳細については後述する。

【 0 0 2 6 】

7 番目のキー 3 2 - 7 は、オプション用のスイッチ、8 番目のキー 3 2 - 8 は、数字キーで「0」を入力するのに用いられる。次に 9 番目のキー 3 2 - 9 は、液晶画面 3 1 のコントラスト・輝度を設定する画面切換スイッチであり、図示省略するがスイッチを操作すると画面の輝度の設定画面とコントラストの設定画面に切換わり、所望の条件に設定できる。10 番目のキー 3 2 - 10 は、ヘルプ画面の表示スイッチである。11 番目のキー 3 2 - 11 は、ブザーキャンセルスイ

ッチである。

【0027】

右側で上下方向に4個並んでいるキーは、上から順に12番目のキー32-12が画面の戻り操作をするスイッチ、13番目のキー32-13と14番目のキー32-14が上方向と下方向とに選択するスイッチで、15番目のキー32-15は操作を確定するスイッチである。

【0028】

次に、前記表示操作スイッチパネル32の各キー操作とそれによって画面31に表示される事例について説明する。

【0029】

まず、運転操作に際してモード切換スイッチ32-4を操作すると、図5(a)に示されるように、破碎物別モード選択メニュー画面が表示される。そこで、数字キーを操作して”選択”箇所に「01タイヤモード」「02たたみモード」「03パレットモード」と言うように表示されているモードの数字を入力する。「00戻る」を入力すると元に戻る。いずれかのモードを選択すれば確定キー32-15を押すことにより、モードが設定される。

【0030】

次に、キー32-1～32-3のいずれかを選んで押すと表示の通り「AUTO」では自動運転となり、「HI」では高速運転になり、「Lo」では低速の運転となる。AUTOキー32-1を選択すると破碎回転体4bの回転が予め設定されているデータに基づき高速で正逆回転して破碎動作が行われる。そこで、負荷表示切換スイッチのキー32-6を押すと、表示画面31は図5(b)の画面が表示される。

【0031】

この画面では、前記モード切換スイッチ32-4により切換えられて選択したモードが「01タイヤモード」であり、モード表示部33にタイヤの図が表示されている。そして、処理される物体の物性が粘りのあるゴム製品であるために破碎回転体4bに作用する負荷が大きくなることから低速—高トルクで運転されていることが、運転状態表示部34の表示「Lo」となっていることから判る。す

なわち、負荷表示切換スイッチのキー 32-6 を押すことによって、オペレータが被処理物とその作業現状とが確認できるように表示構成されている。

【0032】

さらに、負荷表示部 37 にはその時点での負荷状況がレベル表示されており、図の状態では、負荷の表示部 37b において着色されて表示される区画が少ないので、大きな負荷が作用せずに運転されている状態であることが即座に判断される。なお、ホッパ部分とコンベア部分に配されている点灯表示が緑色であれば、異常なしと判断できる。万一、負荷の表示部 37b のレベルが高くなっている（多くの区画が着色表示されている）場合には、異常事態が発生しつつあることになるので、赤色の点灯がされない場合でも、要注意として投入量を削減するとともに、必要に応じて破碎速度ダイヤル 24 を操作して減速するなど破碎回転体 4b の駆動を調整することで運転異常を未然に防ぐことができる。

【0033】

前記負荷表示部 37 におけるモード切換による画面表示を、さらに詳しく説明すると、図 6 に示されるのは、モード切換を行って、「02 たたみモード」にされたときには、図 6 (a) に示されるように、モード表示部 33 に「たたみ」の図が表示される。このときには、運転状態表示部 34 に低速運転である「Lo」の表示がなされる。また、モード切換で「03 パレットモード」の場合には、モード表示部 33 に「パレット」の図が表示され、運転状態表示部 34 に自動運転である「AUTO」の表示がなされる。このように、被処理物に対応した選択を行えば、それに対応した表示がなされ、当然破碎装置 4 では破碎回転体 4b が高速または低速と切換えられて最適状態で運転される。なお、前記作業モードの表示はこれに限定されるものではなく、この事例では「タイヤモード」はタイヤなどゴム製品廃棄物のように破碎時に粘性が高くて破碎回転体 4b に付着したり破碎部 4A の隙間を詰めたりし易い軟質材を処理する場合に適用されるものである。この場合は高トルクが要求されるので低速回転させるのが好ましい。また、逆転の回数も比較的多くするのが好ましいモードである。

【0034】

また、「たたみモード」は、廃たたみのように長繊維の材料で形成されている

被処理物を対象にするもので、概ね裁断の効果は高いが破碎回転体 4 b の回転によって長い繊維が巻き付き易い場合に逆転操作の頻度を高めて絡み付きを防止するのに好ましいモードである。そして、「パレットモード」は、廃パレットや木材の廃品、その他家屋解体物など破碎が容易な材料の主に木製品とそれに類するものを処理するのに都合のよいモードである。このように大別して、それぞれの処理状態に対応したモードの選択を行うようにするのを表示装置によって簡単に判別できるようにされているので、基本的な操作はこれによって行うことができる。

【0035】

そして、各モードで運転している状態において、その負荷状態を監視するには、前述のように前記表示操作スイッチパネル 32 の負荷表示切換スイッチキー 32-6 を操作すれば、前述のようにその表示画面において図 7 (a) ~ (d) で示されるように、負荷状態に応じた表示がリアルタイムで負荷表示部 37 にレベル表示される。いま、図 7 (a) では負荷が低い状態での作業モードが表示されている。図 7 (b) の状態では、負荷が高くなっている状態が表示されている。すなわち、負荷の表示部 37 b における表示レベルが境界位置まで着色範囲が達していることで判る。したがって、オペレータはこの負荷レベルが高いことを即座に認識することができるので、直ちに対応した処置をすることで、異常事態にならずに運転稼働を続けることができる。

【0036】

さらに、図 7 (c) の状態では、負荷表示部 37 における負荷レベルが最大となり、過負荷回数も最大に達していることが認識できる。このような事態に至れば、改善策を直ちにとって、正常に戻すことを行うことにより稼働停止を免れることができる、というようにオペレータが身近に置いた操作盤上で作業状況を速刻知ることができ、速やかに対処して運転を続けることができるのである。

【0037】

また、前記負荷表示部 37 における表示をより明確にするために、画面を切換えることにより、拡大表示させることができる。図 7 (d) は前記負荷最大の状態を表わしており、負荷の表示部 37 b および過負荷回数表示部 37 a が最大を

表示している状態が明瞭に認識できる。

【0038】

図8 (a) ~ (c) に示されるのは、過負荷回数の表示の態様を表わしており、(a) の状態では過負荷状態での破碎回転体の回転方向変更が1回である状況を表わし、(b) の状態では破碎回転体の回転方向変更が2回である状況を表わしており、さらに、(c) の状態では破碎回転体の回転方向変更が3回になり、負荷も最大になっている状況を表わしている。

【0039】

このように、負荷表示部37を拡大表示させれば、より鮮明に負荷状況が確認できることになり、限られたスペースを利用して作業状況の把握を容易にすることができるのである。

【0040】

本実施形態の負荷表示装置を備える操作盤は、そのデータの受け渡しを有線あるいは無線によって行えるようにすることで、特定の箇所（例えば積込み機械の運転席近傍に設けるようにすれば、被処理物の投入作業を行うと同時に破碎機の運転操作とが一人のオペレータでもって的確に行うことができ、習熟者であれば従来のように緊張状態を維持しつつ処理作業を行うこともなく、作業性の向上を図ることができる。また、熟練度が充分でないオペレータであっても、負荷状態を把握するのが容易になるので、無理なく円滑な作業を行うことができる。さらに、操作盤を携帯式にすれば地上部において破碎機から離れた位置で破碎機の運転を負荷状態を確認しつつ行うことができる。もちろん、破碎機の外側部適所に取り付け使用することも可能である。

【0041】

以上の説明においては、自走式2軸剪断型の破碎機に使用される場合について記載したが、破碎装置の駆動部における油圧の変化データを受けてコントローラにより制御処理する装置を備える破碎機であれば、インパクトクラッシャ、ジョウクラッシャ、その他の形式の破碎機においても適用できることは言うまでもない。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

図 1 は、本発明の一実施形態に係る自走式 2 軸剪断型破碎機の側面図である。

【図 2】

図 2 は、図 1 の平面図である。

【図 3】

図 3 は、負荷表示モニタを備える操作盤の盤面を表わす図である。

【図 4】

図 4 は、負荷表示モニタの外形を表わす図である。

【図 5】

図 5 は、負荷表示モニタにおける画面表示で、(a) は破碎物別モード選択画面で、(b) は負荷表示画面である。

【図 6】

図 6 は、負荷表示モニタにおける画面表示で、(a) はたたみモードの画面を、(b) はパレットモードの画面を表わしている。

【図 7】

図 7 (a) ~ (d) は、作業モードでの負荷状態を表わす画面の図である。

【図 8】

図 8 (a) ~ (c) は、負荷表示部を拡大して表示する画面の図で、過負荷回数の変化を表わす図である。

【符号の説明】

1	自走式 2 軸剪断型破碎機
4	破碎装置
4 A	破碎部
4 b	破碎回転体
1 0	操作盤
3 0	モニタ
3 1	画面
3 2	表示操作スイッチパネル
3 2 - 1 ~ 3 2 - 3	運転時の速度を選択するスイッチキー

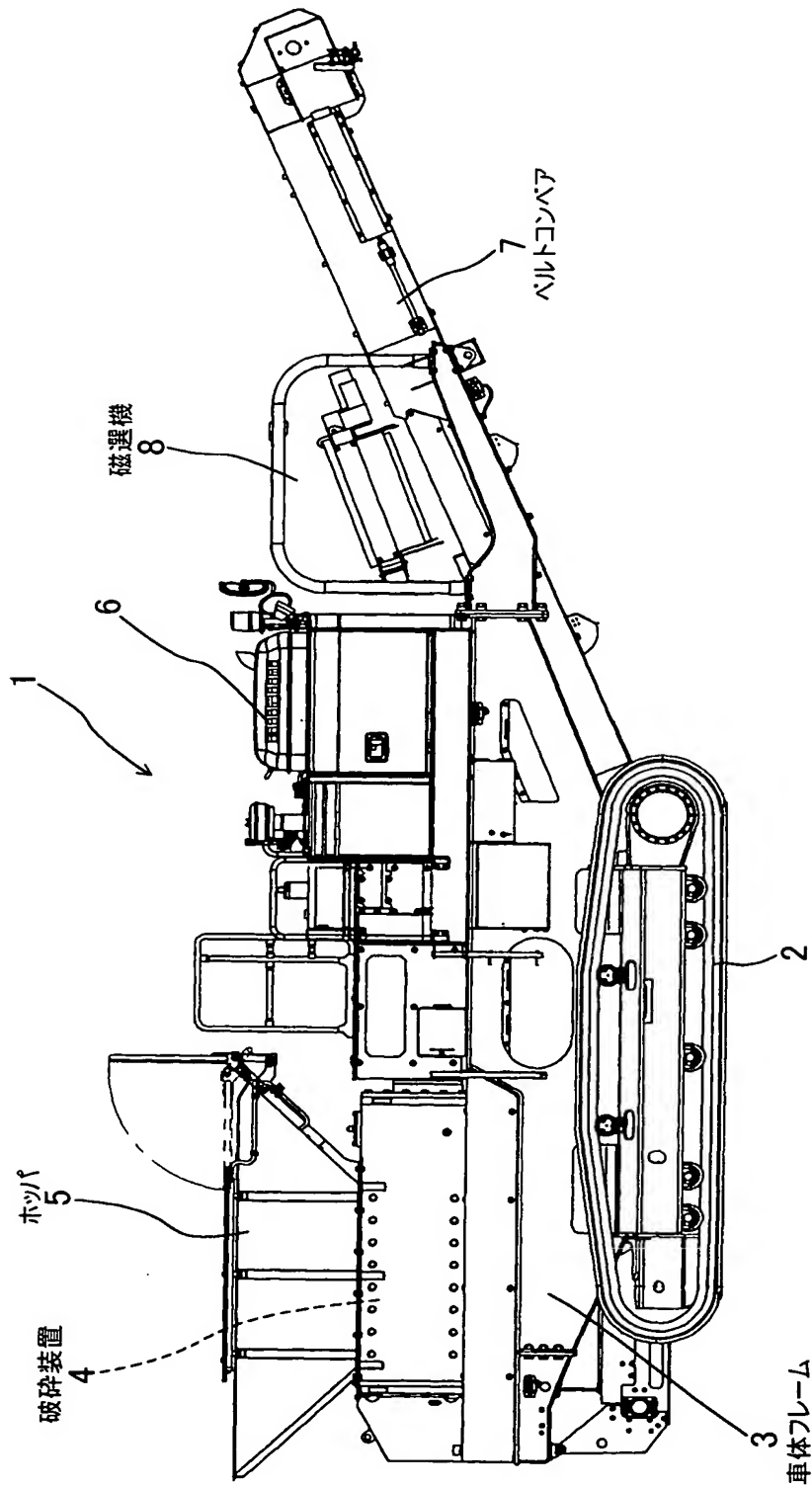
3 2 - 4	モード切換スイッチキー
3 2 - 5	破碎回転体の逆転時間設定画面切換スイッチ
3 2 - 6	負荷表示切換スイッチ
3 3	モード表示部
3 4	運転状態表示部
3 7	負荷表示部
3 7 a	過負荷回数表示部
3 7 b	負荷の表示部

【書類名】

図面

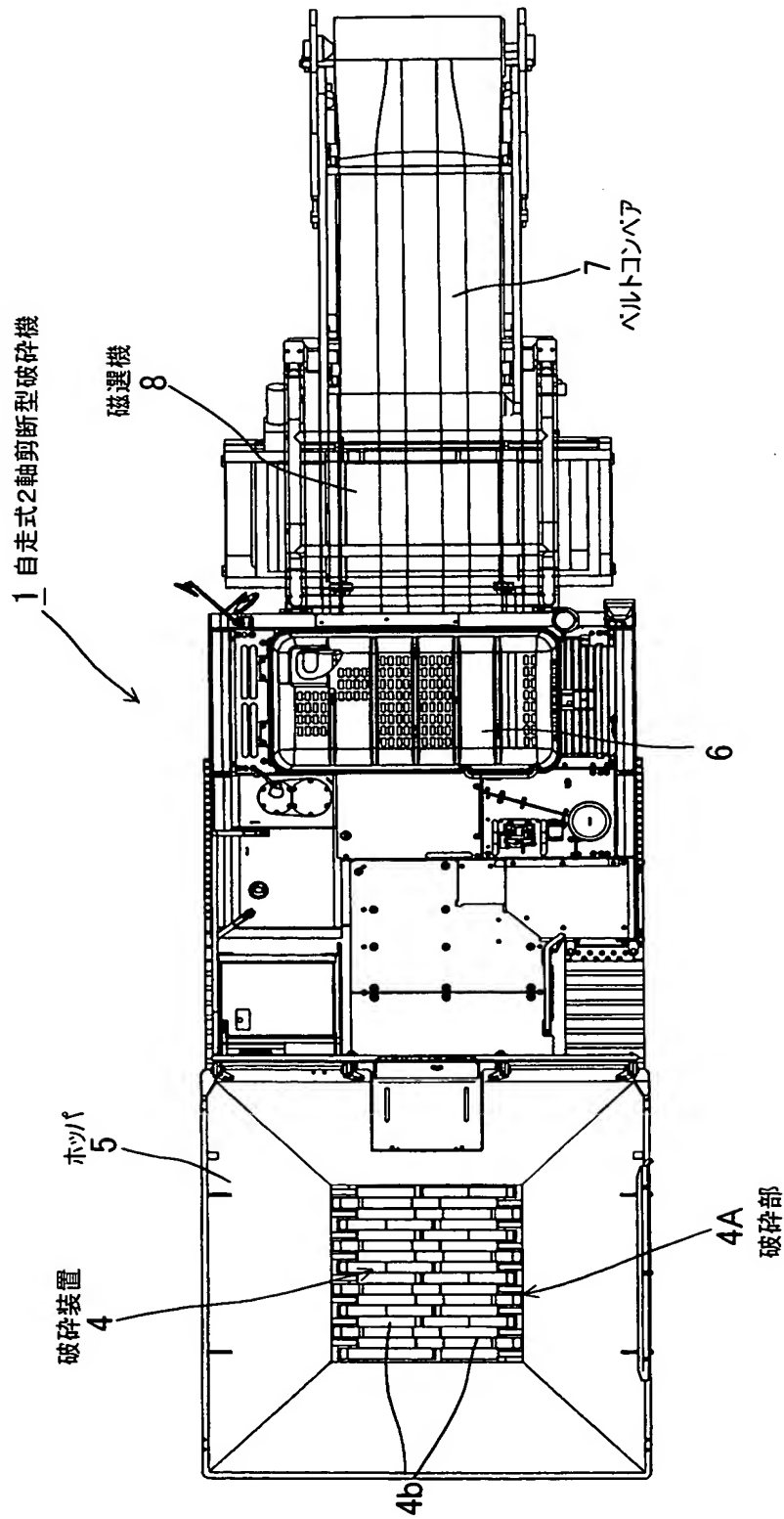
【図 1】

本発明の一実施形態に係る自走式2軸剪断型破砕機の側面図



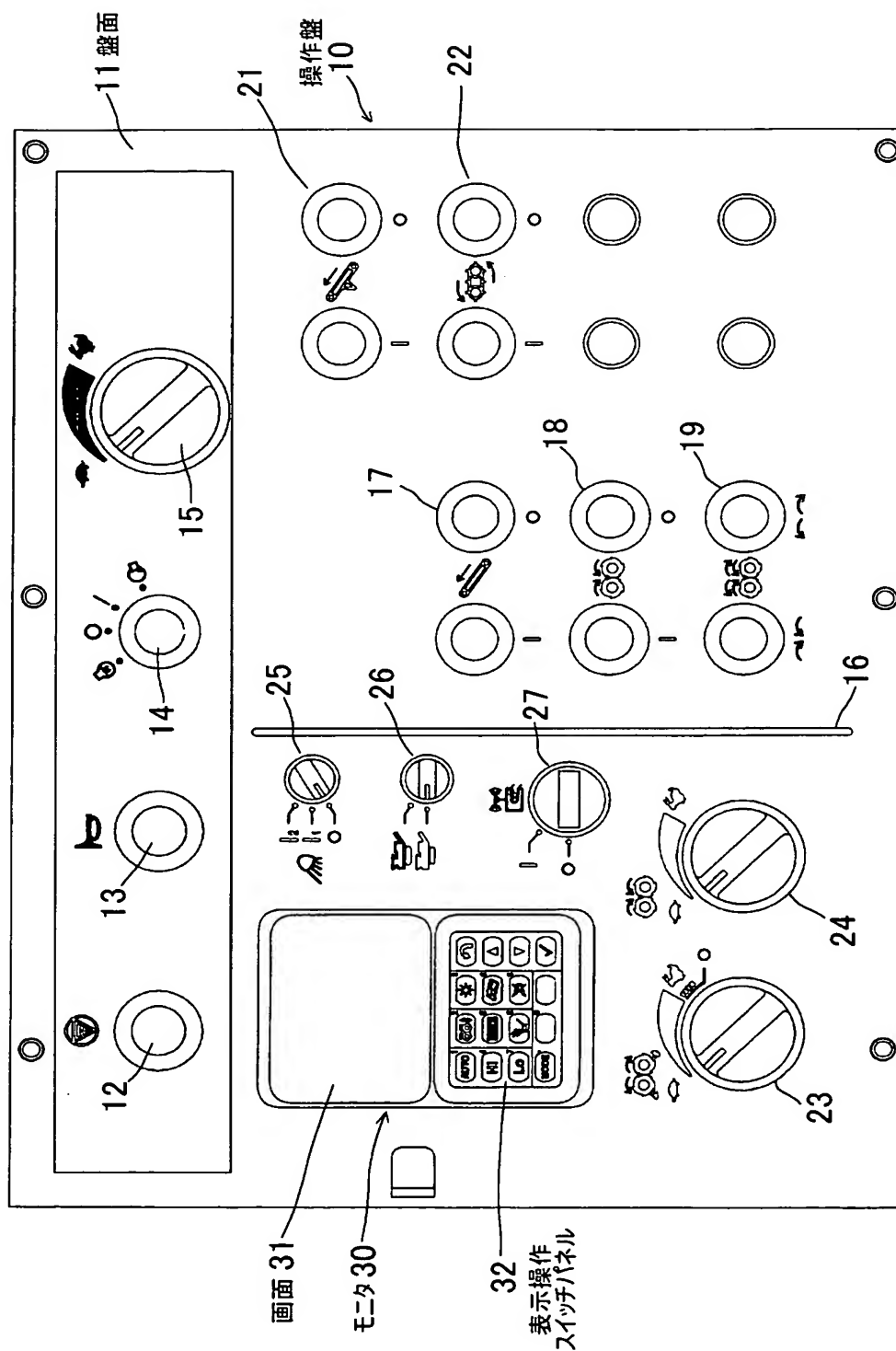
【図 2】

図1の平面図



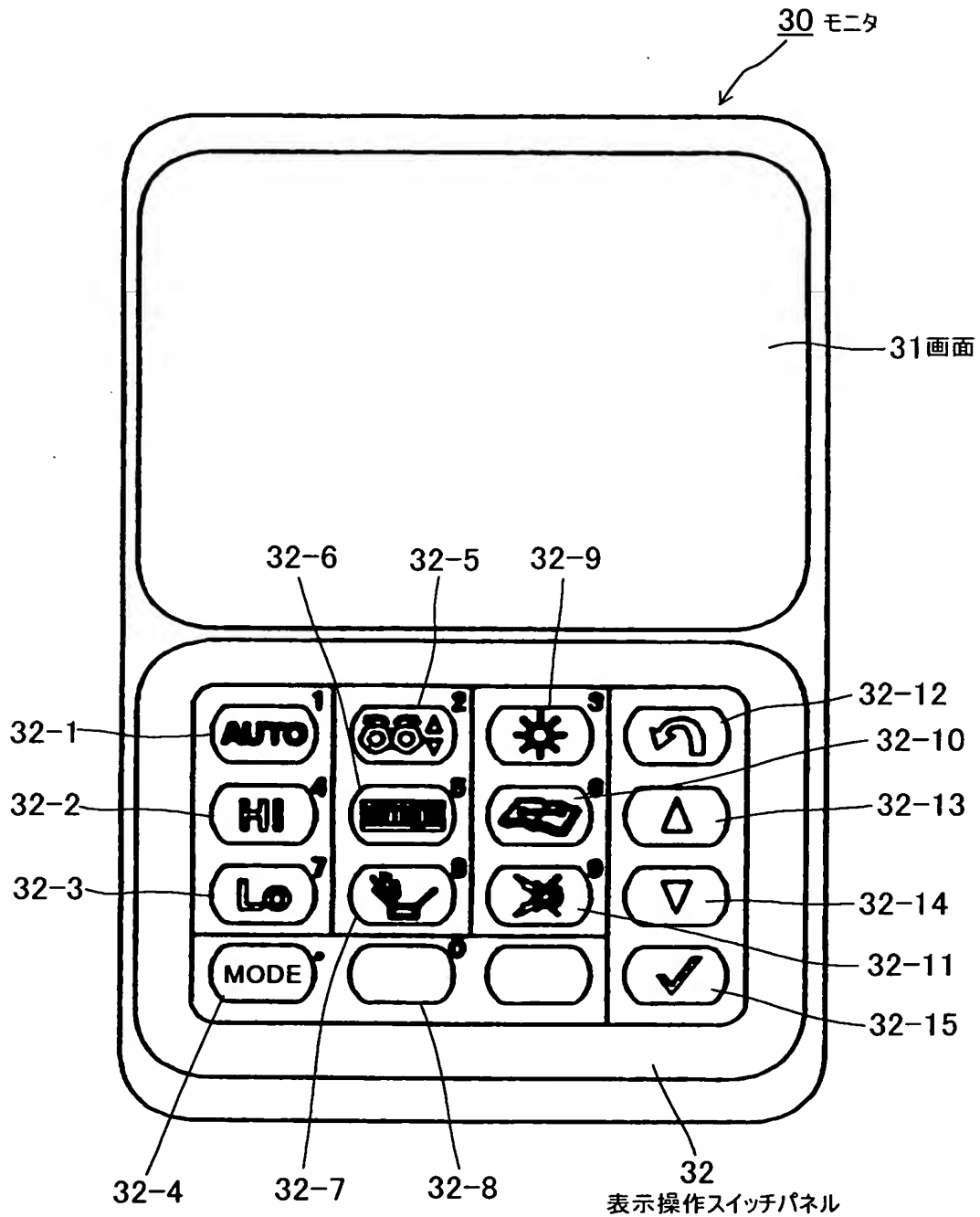
【図 3】

負荷表示モニタを備える操作盤の盤面を表わす図



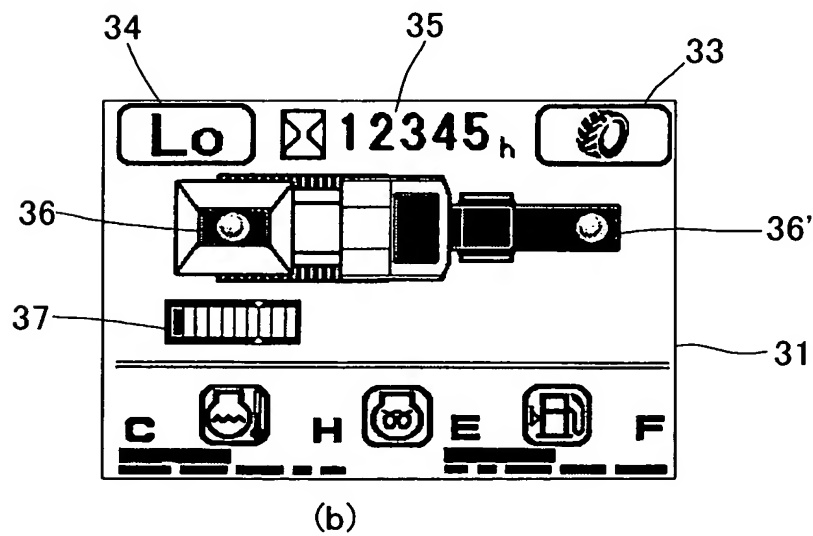
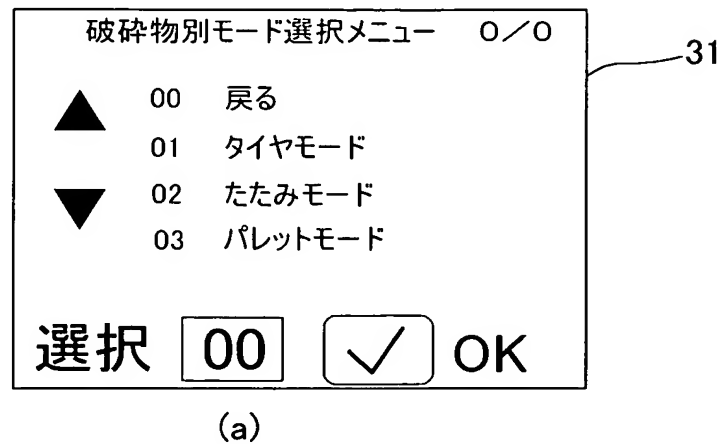
【図 4】

負荷表示モニタの外形を表わす図



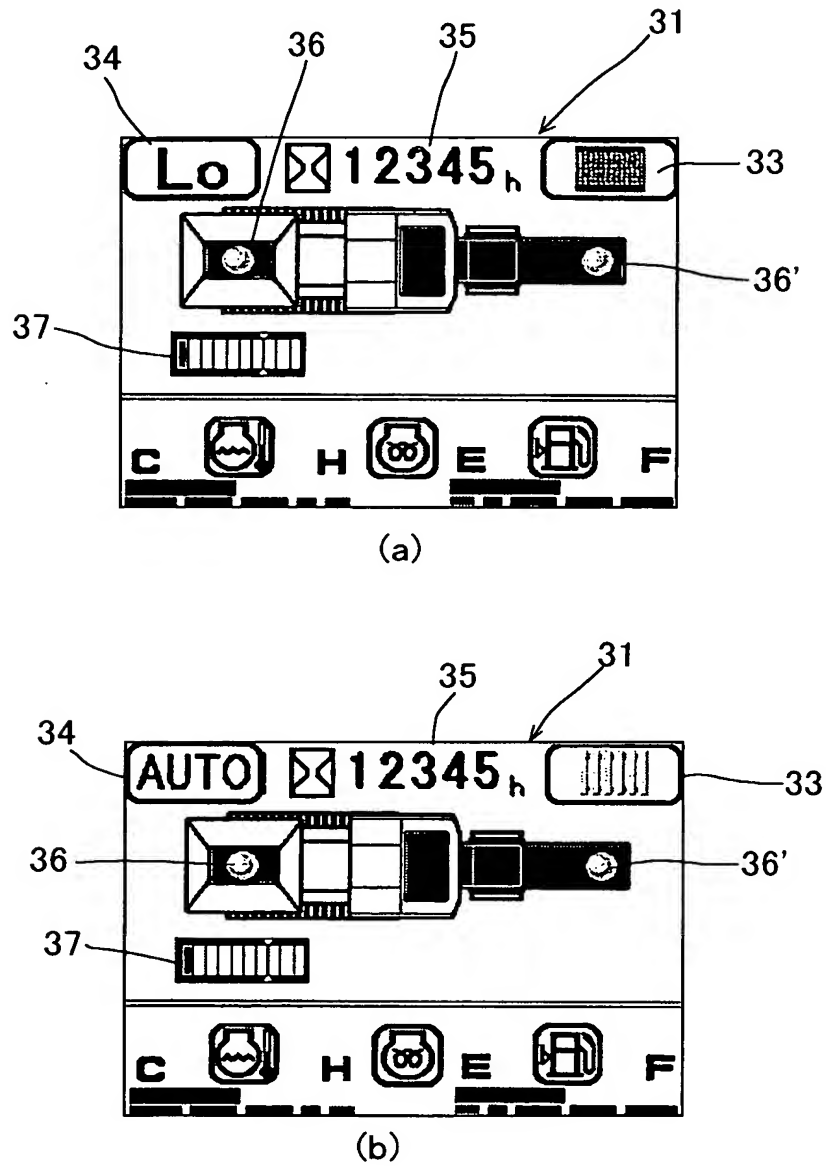
【図 5】

負荷表示モニタにおける画面表示で、(a)は破砕物別
モード選択画面で、(b)は負荷表示画面



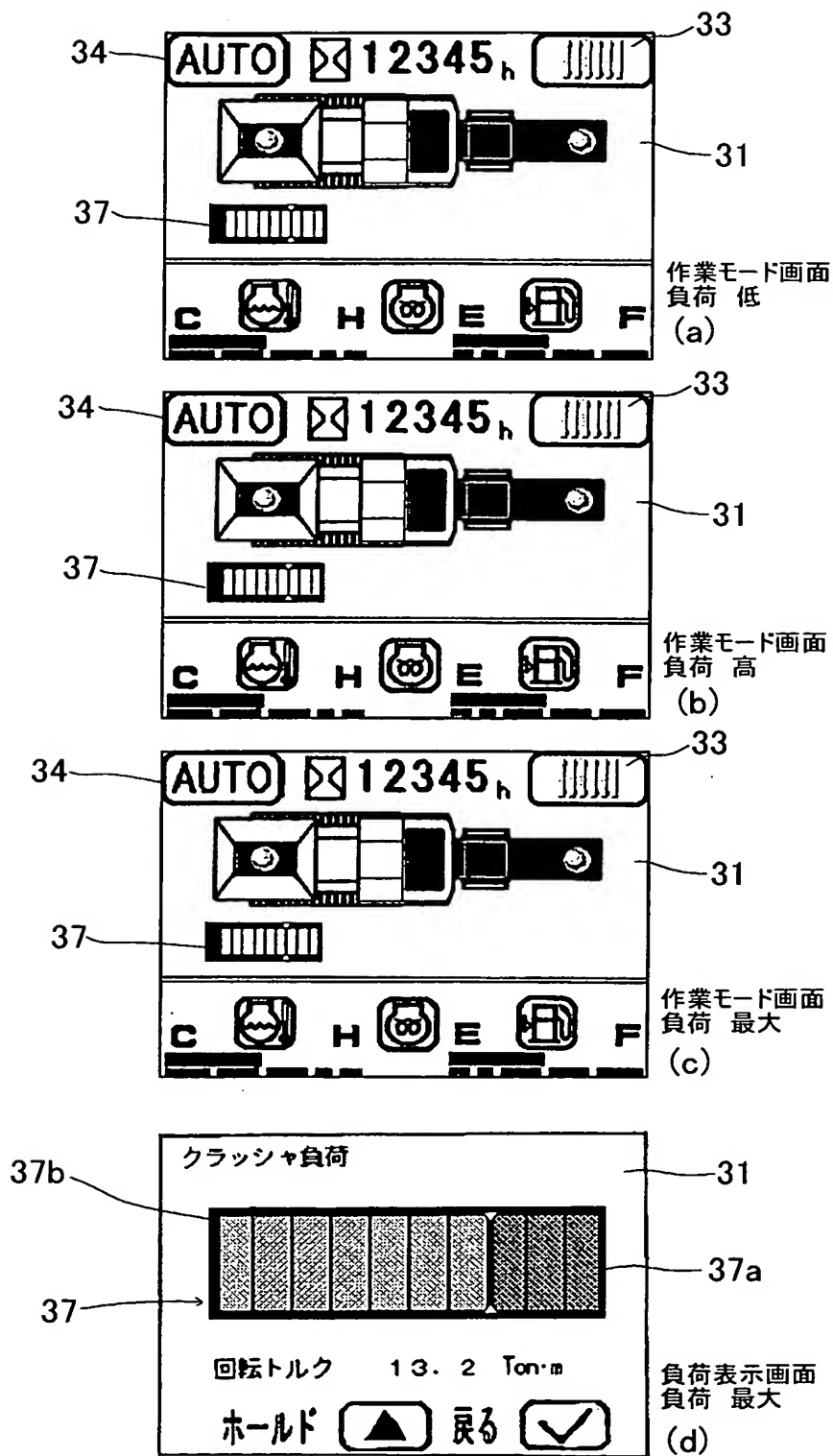
【図 6】

負荷表示モニタにおける画面表示で、(a)はたたみモードの画面を、(b)はパレットモードの画面



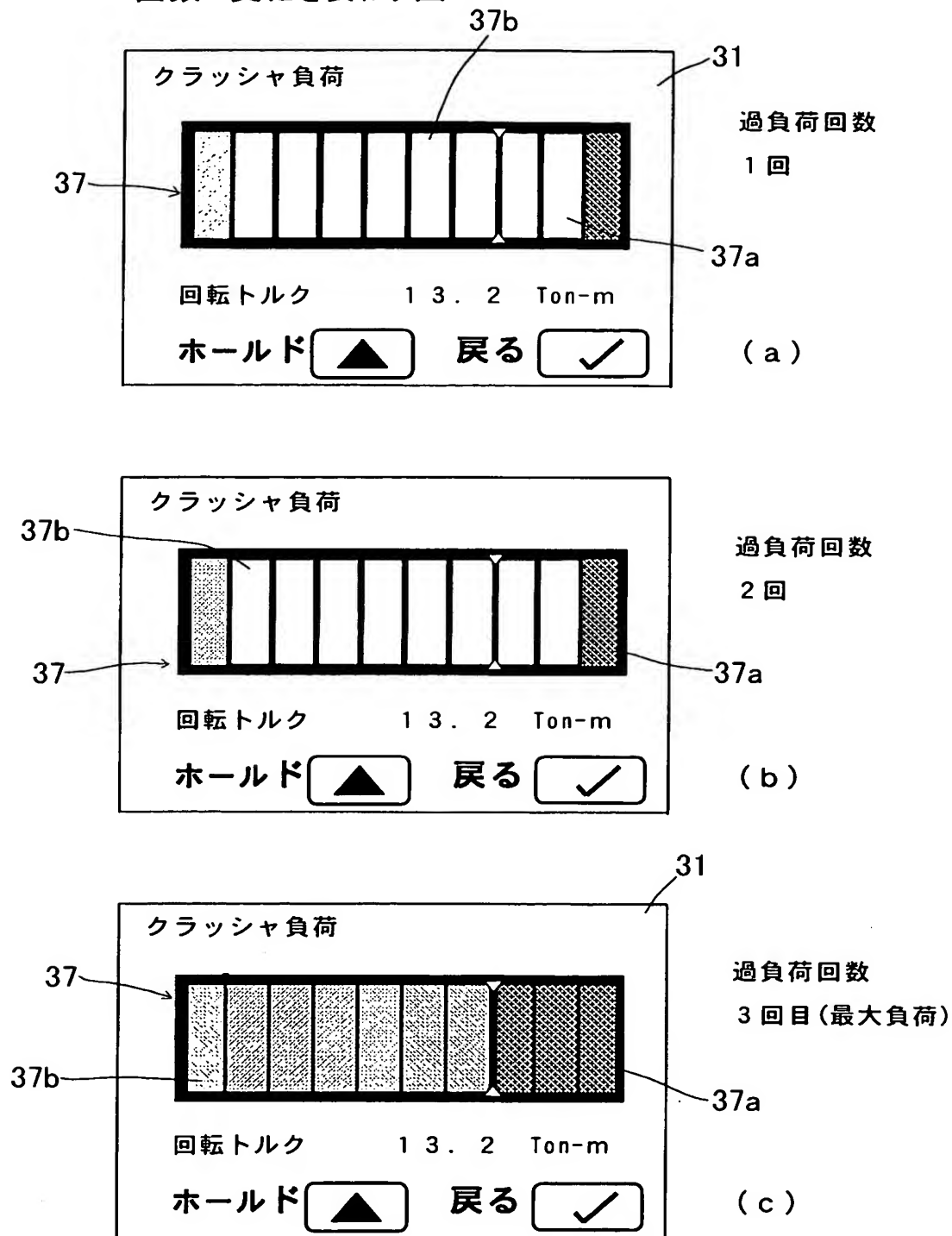
【図 7】

作業モードでの負荷状態を表わす画面の図



【図 8】

負荷表示部を拡大して表示する画面の図で、過負荷
回数の変化を表わす図



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 破碎装置における駆動モータの油圧作動状況を検知するなど、破碎部における被破碎物を破碎する際の負荷を検知して、これをモニタ画面に表示することで直接負荷状況をオペレータに認識させて効率よく破碎作業が行えるようにする。

【解決手段】 破碎機における破碎部での負荷状況を表示する装置であって、オペレータが視認できる個所に設けられる操作盤上のモニタの画面 3 1 に、選択された作業モードに応じて破碎部における負荷の状況をグラフィック表示する画面を設け、所要時間内での過負荷状態を即座に認識できるようにされる。

【選択図】 図 7

特願 2 0 0 3 - 1 0 4 7 9 1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号

[0 0 0 0 0 1 2 3 6]

1. 変更年月日

1 9 9 0 年 8 月 2 9 日

[変更理由]

新規登録

住 所

東京都港区赤坂二丁目 3 番 6 号

氏 名

株式会社小松製作所